# Снижение размерности пространства в задачах декодирования сигналов

#### Исаченко Роман Владимирович

Диссертация на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук

05.13.17 - Теоретические основы информатики

Научный руководитель: д.ф.-м.н. В. В. Стрижов

Москва, 2021 г.

# Снижение размерности пространства в задачах декодирования сигналов

Исследуется задача выбора модели при восстановлении скрытых зависимостей в исходном и в целевом пространствах.

#### Проблема

Целевая переменная – вектор, компоненты которого являются зависимыми. Гетерогенные пространства исходных и целевых переменных обладают существенно избыточной размерностью.

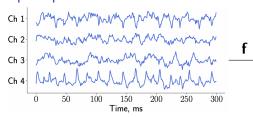
#### Требуется

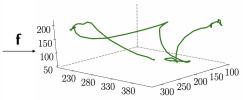
Требуется построить модель, адекватно описывающую исходное и целевое пространства при наблюдаемой мультикорреляции в обоих пространствах.

#### Метод решения

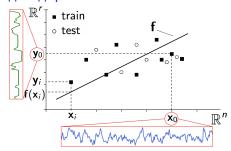
Предлагается снизить размерность путём проецирования исходных и целевых переменных в скрытое пространство. Предлагаются линейные и нелинейные методы согласования прогностических моделей в пространствах высокой размерности.

# Восстановление зависимости в исходном и целевом пространствах





## Прогностическая модель декодирования



## Согласование зависимостей в скрытом пространстве

$$\begin{aligned} \textbf{x} &\in \mathbb{R}^n & \xrightarrow{\quad \textbf{f} \quad \textbf{y} \in \mathbb{R}^r} \\ \textbf{w} & \xrightarrow{\quad \textbf{p} \quad \textbf{Q} \quad \textbf{C}} \\ \textbf{t}, \textbf{u} &\in \mathbb{R}^\ell \\ \textbf{x} &= \textbf{Pt} + \textbf{e}_{\textbf{x}} \\ \textbf{y} &= \textbf{Qu} + \textbf{e}_{\textbf{y}} \\ \textbf{cov}(\textbf{t}, \textbf{u}) &\to \max_{\textbf{P}, \textbf{Q}} \end{aligned}$$

### Задача декодирования сигналов

$$\mathbf{Y} = \mathbf{F}(\mathbf{X}, \mathbf{\Theta}) + \mathbf{E}_{\mathbf{v}} = \mathbf{X} \cdot \mathbf{\Theta}^{\mathsf{T}} + \mathbf{E}_{\mathbf{v}}$$
 – модель с параметрами  $\mathbf{\Theta} \in \mathbb{R}^{r \times n}$ .

Функция потерь модели декодирования

$$\mathcal{L}(f, \mathbf{X}, \mathbf{Y}) = \|\mathbf{Y} - \mathbf{F}(\mathbf{X}, \mathbf{\Theta})\|_{2}^{2} = \left\| \mathbf{Y} - \mathbf{X} \cdot \mathbf{\Theta} \cdot \mathbf{F} \right\|_{2}^{2} \to \min_{\mathbf{\Theta}}.$$

Метод проекции в скрытое пространство  $\mathbf{X} = \mathbf{TP}^{\mathsf{T}} + \mathbf{E}_{\mathsf{v}}.$ 

$$Y = UQ^T + E_y$$
.

$$\begin{array}{ccc}
\mathbb{X} \subset \mathbb{R}^{n} & \xrightarrow{f} & \mathbb{Y} \subset \mathbb{R}^{r} \\
\mathbb{W} & & \mathbb{P} & \mathbb{Q} & \mathbb{C} \\
\mathbb{T} \subset \mathbb{R}^{\ell} & \xrightarrow{B} & \mathbb{U} \subset \mathbb{R}^{s}
\end{array}$$

#### Согласование проекций

Для получения согласованной модели в скрытом пространстве находится функция связи

$$\mathbf{U} = \mathbf{TB}, \quad \mathbf{B} = \mathsf{diag}(\beta_k), \quad \beta_k = \mathbf{u}_k^\mathsf{T} \mathbf{t}_k / (\mathbf{t}_k^\mathsf{T} \mathbf{t}_k).$$

Финальная модель декодирования имеет вид

$$\mathbf{Y} = \mathbf{UQ}^{\mathsf{T}} + \mathbf{E}_{\mathbf{y}} \approx \mathbf{TBQ}^{\mathsf{T}} + \mathbf{E}_{\mathbf{y}} = \mathbf{XW}^{*}\mathbf{BQ}^{\mathsf{T}} + \mathbf{E} = \mathbf{X\Theta}^{\mathsf{T}} + \mathbf{E}_{\mathbf{y}},$$

$$\mathbf{T} = \mathbf{X}\mathbf{W}^*, \quad$$
где  $\mathbf{W}^* = \mathbf{W}(\mathbf{P}^\mathsf{T}\mathbf{W})^{-1}.$ 

## Согласование зависимостей в задаче декодирования

**Особенностью задачи** является избыточность размерности пространств переменных  ${\bf x}$  и  ${\bf y}$ . Требуется найти многообразия низкой размерности:

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{X} \subset \mathbb{R}^{n} & & \mathbf{f} & & \mathbb{Y} \subset \mathbb{R}^{r} \\ \phi_{e} \bigwedge \phi_{d} & & \psi_{d} \bigwedge \psi_{e} \\ \mathbb{T} \subset \mathbb{R}^{\ell} & & \mathbf{h} & & \mathbb{U} \subset \mathbb{R}^{s} \end{array}$$

 $\mathbb{T}\subset\mathbb{R}^\ell$  и  $\mathbb{U}\subset\mathbb{R}^s$  скрытые пространства для  $\mathbb{X}\in\mathbb{R}^n$   $(\ell\leq n)$  и  $\mathbb{Y}\in\mathbb{R}^r(s\leq r)$ , если существуют функции кодирования  $\phi_e:\mathbb{X}\to\mathbb{T},\ \psi_e:\mathbb{Y}\to\mathbb{U}$  и декодирования  $\phi_d:\mathbb{T}\to\mathbb{X},\ \psi_d:\mathbb{U}\to\mathbb{Y}$ :

для любого  $\mathbf{x} \in \mathbb{X}$  существует  $\mathbf{t} \in \mathbb{T}$  :  $\phi_d(\phi_e(\mathbf{x})) = \phi_d(\mathbf{t}) = \mathbf{x}$ ; для любого  $\mathbf{y} \in \mathbb{Y}$  существует  $\mathbf{u} \in \mathbb{U}$  :  $\psi_d(\psi_e(\mathbf{y})) = \psi_d(\mathbf{u}) = \mathbf{y}$ .

Скрытые пространства  $\mathbb T$  и  $\mathbb U$  называются **согласованными**, если существует функция связи  $\mathbf h: \mathbb T \to \mathbb U$ :  $\mathbf y = \mathbf f(\mathbf x) = \psi_d \Big( \mathbf h \big(\phi_e(\mathbf x)\big) \Big).$ 

Функция согласования проекций

$$g: \mathbb{T} \times \mathbb{U} \rightarrow \mathbb{R}, \quad g(\mathbf{t}, \mathbf{u}) = g(\phi_{e}(\mathbf{x}), \psi_{e}(\mathbf{y})) \rightarrow \max_{\phi_{e}, \psi_{e}, \mathbf{l}}$$

5/21

## Согласованная модель проекции в скрытое пространство

#### Утверждение (Исаченко, 2017)

Вычисленные вектора  $\mathbf{t}_k$  и  $\mathbf{u}_k$  с помощью итеративной процедуры обновления:

$$\begin{aligned} \mathbf{t}_k &:= \frac{\mathbf{X}_k \mathbf{w}_k}{\|\mathbf{w}_k\|}, \quad \mathbf{w}_k &:= \mathbf{X}_k^\mathsf{T} \mathbf{u}_{k-1} / (\mathbf{u}_{k-1}^\mathsf{T} \mathbf{u}_{k-1}); \\ \mathbf{u}_k &:= \frac{\mathbf{Y}_k \mathbf{c}_k}{\|\mathbf{c}_k\|}, \quad \mathbf{c}_k &:= \mathbf{Y}_k^\mathsf{T} \mathbf{t}_k / (\mathbf{t}_k^\mathsf{T} \mathbf{t}_k). \end{aligned}$$

обладают максимальной ковариацией  $cov(\mathbf{t},\mathbf{u})$ .

#### Теорема (Исаченко, 2017)

В случае линейных функций декодирования  $\phi_e(\mathbf{T}) = \mathbf{TP}^\mathsf{T}$ ,  $\psi_e(\mathbf{U}) = \mathbf{UQ}^\mathsf{T}$  и функции согласования  $g(\mathbf{t},\mathbf{u}) = \mathsf{cov}(\mathbf{t},\mathbf{u})$  параметры

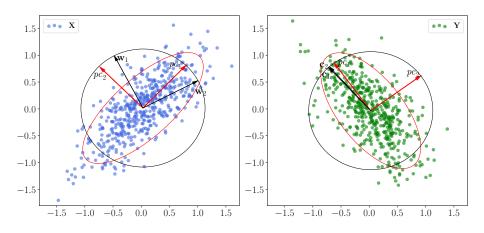
$$\mathbf{\Theta} = \mathbf{W}(\mathbf{P}^{\mathsf{T}}\mathbf{W})^{-1}\mathbf{B}\mathbf{Q}^{\mathsf{T}}$$

являются оптимальными для модели  $F(X, \Theta)$ .

## Пример согласованной проекции в скрытое пространство

Исходные переменные  $\mathbf{x}_i \sim \mathcal{N}(0, \mathbf{\Sigma}).$ 

Целевые переменные  $\mathbf{y}_i$  линейно зависят от  $pc_2$  и не зависят от  $pc_1$ .



Согласование проекций матриц  $\mathbf{X}$  и  $\mathbf{Y}$  находит оптимальное скрытое представление, отклоняя вектора  $\mathbf{w}_k$  и  $\mathbf{c}_k$  от направления главных компонент.

#### Суперпозиция моделей декодирования сигналов

Пусть  $\mathbf{f}_1(\mathbf{x}_1, \mathbf{\Theta}_1)$ ,  $\mathbf{f}_2(\mathbf{x}_2, \mathbf{\Theta}_2)$  – линейные модели декодирования сигналов.

### Утверждение (Исаченко, 2021)

Пусть модель декодирования является аддитивной суперпозицией линейных моделей:

$$\mathbf{y} = \mathbf{f}_1(\mathbf{x}_1, \mathbf{\Theta}_1) + \mathbf{f}_2(\mathbf{x}_2, \mathbf{\Theta}_2) + \boldsymbol{\varepsilon}_{\mathbf{y}} = \mathbf{\Theta}_1 \mathbf{x}_1 + \mathbf{\Theta}_2 \mathbf{x}_2 + \boldsymbol{\varepsilon}_{\mathbf{y}}.$$

Тогда оптимальные параметры

$$\begin{split} \boldsymbol{\Theta}_1 &= (\boldsymbol{X}_1^{\mathsf{T}}\boldsymbol{\mathsf{M}}_{\boldsymbol{\mathsf{X}}_2}\boldsymbol{\mathsf{X}}_1)^{-1}\boldsymbol{\mathsf{X}}_1^{\mathsf{T}}\boldsymbol{\mathsf{M}}_{\boldsymbol{\mathsf{X}}_2}\boldsymbol{\mathsf{Y}}, \\ \boldsymbol{\Theta}_2 &= (\boldsymbol{\mathsf{X}}_2^{\mathsf{T}}\boldsymbol{\mathsf{M}}_{\boldsymbol{\mathsf{X}}_1}\boldsymbol{\mathsf{X}}_2)^{-1}\boldsymbol{\mathsf{X}}_2^{\mathsf{T}}\boldsymbol{\mathsf{M}}_{\boldsymbol{\mathsf{X}}_1}\boldsymbol{\mathsf{Y}}, \end{split}$$

где 
$$\mathbf{M}_{\mathbf{X}_1} = \mathbf{I} - \mathbf{X}_1 (\mathbf{X}_1^{^\mathsf{T}} \mathbf{X}_1)^{-1} \mathbf{X}_1^{^\mathsf{T}}$$
,  $\mathbf{M}_{\mathbf{X}_2} = \mathbf{I} - \mathbf{X}_2 (\mathbf{X}_2^{^\mathsf{T}} \mathbf{X}_2)^{-1} \mathbf{X}_2^{^\mathsf{T}}$ .

## Теорема (Исаченко, 2021)

Если  $span(\mathbf{X}_1) \neq span(\mathbf{X}_2)$ , то ошибка аддитивной суперпозиции линейных моделей декодирования не превышает ошибки отдельной модели:

$$\begin{split} & \mathcal{L}_{\text{sup}}(\boldsymbol{\Theta}_1^*, \boldsymbol{\Theta}_2^*, \boldsymbol{X}_1, \boldsymbol{X}_2, \boldsymbol{Y}) \leq \mathcal{L}(\boldsymbol{\Theta}_1, \boldsymbol{X}_1, \boldsymbol{Y}), \\ & \mathcal{L}_{\text{sup}}(\boldsymbol{\Theta}_1^*, \boldsymbol{\Theta}_2^*, \boldsymbol{X}_1, \boldsymbol{X}_2, \boldsymbol{Y}) \leq \mathcal{L}(\boldsymbol{\Theta}_2, \boldsymbol{X}_2, \boldsymbol{Y}). \end{split}$$

## Нелинейные методы согласования скрытого пространства

Функции кодирования и декодирования являются глубокими нейросетями:

$$\begin{split} \mathbf{T} &= \phi_e(\mathbf{X}) = \mathbf{W}_x^L \sigma(\dots \sigma(\mathbf{W}_x^2 \sigma(\mathbf{X} \mathbf{W}_x^1)) \dots) \\ \mathbf{U} &= \psi_e(\mathbf{Y}) = \mathbf{W}_y^L \sigma(\dots \sigma(\mathbf{W}_y^2 \sigma(\mathbf{Y} \mathbf{W}_y^1)) \dots) \\ \mathbf{X} &= \phi_d(\mathbf{T}) = \mathbf{W}_t^L \sigma(\dots \sigma(\mathbf{W}_x^2 \sigma(\mathbf{T} \mathbf{W}_t^1)) \dots) \\ \mathbf{Y} &= \psi_d(\mathbf{U}) = \mathbf{W}_u^L \sigma(\dots \sigma(\mathbf{W}_y^2 \sigma(\mathbf{U} \mathbf{W}_u^1)) \dots) \end{split}$$

#### Согласование проекций

$$g(\mathbf{T}, \mathbf{U}) \rightarrow \max_{\mathbf{W}}, \quad \mathbf{W} = \{\mathbf{W}_x^i, \mathbf{W}_y^i, \mathbf{W}_t^i, \mathbf{W}_u^i\}_{i=1}^L.$$

Градиент функции согласования  $g(\mathbf{t},\mathbf{u}) = \mathsf{corr}(\mathbf{t},\mathbf{u})$  имеет вид

$$\frac{\partial g(\boldsymbol{t},\boldsymbol{u})}{\partial \boldsymbol{t}} = \frac{1}{\ell-1} \left(\boldsymbol{\Sigma}_1^{-1/2} \boldsymbol{U} \boldsymbol{V}^{\mathsf{T}} \boldsymbol{\Sigma}_2^{-1/2} \boldsymbol{U} - \boldsymbol{\Sigma}_1^{-1/2} \boldsymbol{U} \boldsymbol{D} \boldsymbol{V}^{\mathsf{T}} \boldsymbol{\Sigma}_1^{-1/2} \right),$$

где 
$$\mathbf{U}, \mathbf{D}, \mathbf{V} = \mathsf{SVD}(\mathbf{\Sigma}), \quad \mathbf{\Sigma} = \mathbf{\Sigma}_1^{-1/2} \mathbf{\Sigma}_{12} \mathbf{\Sigma}_2^{-1/2}, \quad \mathbf{\Sigma}_1 = \frac{1}{\ell-1} \mathbf{T} \mathbf{T}^\mathsf{T}, \quad \mathbf{\Sigma}_2 = \frac{1}{\ell-1} \mathbf{U} \mathbf{U}^\mathsf{T}, \quad \mathbf{\Sigma}_{12} = \frac{1}{\ell-1} \mathbf{T} \mathbf{U}^\mathsf{T}.$$

## Выбор признаков в задаче декодирования

 $\mathbf{X} = [\mathbf{\chi}_1, \dots, \mathbf{\chi}_n] \in \mathbb{R}^{m \times n}$  – матрица исходных переменных;

 $\mathbf{Y} = [
u_1, \dots, 
u_r] \in \mathbb{R}^{m imes r}$  – матрица целевых переменных.

Требуется найти бинарный вектор  $\mathbf{a} = \{0,1\}^n$ , компоненты – индикаторы выбранных признаков.

#### Функция ошибки отбора признаков

$$\mathbf{z} = \underset{\mathbf{z}' \in [0,1]^n}{\min} S(\mathbf{z}', \mathbf{X}, \mathbf{Y}), \quad a_j = [z_j > \tau].$$

#### Функция ошибки модели декодирования

$$\mathcal{L}(\boldsymbol{\Theta}_{\mathbf{a}}, \mathbf{X}_{\mathbf{a}}, \mathbf{Y}) = \left\| \mathbf{Y} - \mathbf{X}_{\mathbf{a}} \boldsymbol{\Theta}_{\mathbf{a}}^{\mathsf{T}} \right\|_{2}^{2} \rightarrow \min_{\boldsymbol{\Theta}_{\mathbf{a}}}, \quad \mathbf{X}_{\mathbf{a}} = \{ \boldsymbol{\chi}_{j} : a_{j} = 1, j = 1, \dots, n \}$$

#### Задача квадратичного программирования

$$S(\mathbf{z}, \mathbf{X}, \boldsymbol{\nu}) = (1 - \alpha) \cdot \underbrace{\mathbf{z}^{\mathsf{T}} \mathbf{Q} \mathbf{z}}_{\mathsf{Sim}(\mathbf{X})} - \alpha \cdot \underbrace{\mathbf{b}^{\mathsf{T}} \mathbf{z}}_{\mathsf{Rel}(\mathbf{X}, \boldsymbol{\nu})} \to \min_{\substack{\mathbf{z} \geq \mathbf{0}_n \\ \mathbf{1}_n^{\mathsf{T}} \mathbf{z} = 1}}.$$

 $\mathbf{z} \in [0,1]^n$  — значимость признаков;

 $\mathbf{Q} = ig[ig| \mathsf{corr}(\chi_i,\chi_j) ig]_{i,j=1}^n \in \mathbb{R}^{n imes n}$  – матрица парных взаимодействий признаков;

 $\mathbf{b} = ig[|\mathsf{corr}(oldsymbol{\chi}_i, oldsymbol{
u})|ig]_{i=1}^n \in \mathbb{R}^n$  – вектор релевантностей признаков к целевой переменной.

# Выбор признаков с помощью квадратичного программирования

Задача квадратичного программирования

$$S(\mathbf{z}, \mathbf{X}, \boldsymbol{\nu}) = (1 - \alpha) \cdot \underbrace{\mathbf{z}^{\mathsf{T}} \mathbf{Q} \mathbf{z}}_{\mathsf{Sim}(\mathbf{X})} - \alpha \cdot \underbrace{\mathbf{b}^{\mathsf{T}} \mathbf{z}}_{\mathsf{Rel}(\mathbf{X}, \boldsymbol{\nu})} \to \min_{\substack{\mathbf{z} \geq \mathbf{0}_n \\ \mathbf{1}_n^{\mathsf{T}} \mathbf{z} = 1}}.$$

#### Теорема (Исаченко, 2018)

Пусть матрица парных взаимодействий признаков  $\hat{\mathbf{Q}}$  получена полуопределенной релаксацией исходной матрицы  $\mathbf{Q}$ :

$$\hat{\mathbf{Q}} = \mathbf{Q} - \lambda_{\min}(\mathbf{Q})\mathbf{I}.$$

Тогда задача выбора признаков с помощью квадратичного программирования имеет единственный глобальный минимум.

#### Агрегирование релевантностей по целевым векторам (RelAgg)

$$\mathbf{b} = \left[ |\mathsf{corr}(\boldsymbol{\chi}_i, \boldsymbol{\nu})| \right]_{i=1}^n \to \mathbf{b} = \left[ \sum_{k=1}^r |\mathsf{corr}(\boldsymbol{\chi}_i, \boldsymbol{\nu}_k)| \right]_{i=1}^n.$$

**Недостаток:** нет учёта зависимостей в целевом пространстве матрицы  ${f Y}$ .

## Выбор признаков в задаче декодирования

#### Симметричный учёт значимостей (SymImp)

Штрафуем коррелированные целевые вектора с помощью  $Sim(\mathbf{Y})$ :

$$S(\mathbf{z}, \mathbf{X}, \mathbf{Y}) = \alpha_1 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_{\mathbf{x}}^{\mathsf{T}} \mathbf{Q}_{\mathbf{x}} \mathbf{z}_{\mathbf{x}}}_{\mathsf{Sim}(\mathbf{X})} - \alpha_2 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_{\mathbf{x}}^{\mathsf{T}} \mathbf{B} \mathbf{z}_{\mathbf{y}}}_{\mathsf{Rel}(\mathbf{X}, \mathbf{Y})} + \alpha_3 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_{\mathbf{y}}^{\mathsf{T}} \mathbf{Q}_{\mathbf{y}} \mathbf{z}_{\mathbf{y}}}_{\mathsf{Sim}(\mathbf{Y})} \rightarrow \min_{\substack{\mathbf{z}_{\mathbf{x}} \geq \mathbf{0}_{n}, \, \mathbf{1}_{n}^{\mathsf{T}} \mathbf{z}_{\mathbf{x}} = 1 \\ \mathbf{z}_{\mathbf{y}} \geq \mathbf{0}_{r}, \, \mathbf{1}_{r}^{\mathsf{T}} \mathbf{z}_{\mathbf{y}} = 1}},$$

$$\begin{aligned} \mathbf{Q}_{\mathbf{x}} &= \left[\left|\mathsf{corr}(\boldsymbol{\chi}_i, \boldsymbol{\chi}_j)\right|\right]_{i,j=1}^n, \ \mathbf{Q}_{\mathbf{y}} &= \left[\left|\mathsf{corr}(\boldsymbol{\nu}_i, \boldsymbol{\nu}_j)\right|\right]_{i,j=1}^r, \ \mathbf{B} = \left[\left|\mathsf{corr}(\boldsymbol{\chi}_i, \boldsymbol{\nu}_j)\right|\right]_{\substack{i=1,\dots,n,\\j=1,\dots,r}}^{i=1,\dots,n}, \\ &\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 = 1, \quad \alpha_i \geq 0. \end{aligned}$$

SymImp штрафует коррелированные целевые вектора, которые в меньшей мере объясняются признаками.

## Асимметричный учёт значимостей (AsymImp)

$$\alpha_1 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_{\mathbf{x}}^{\mathsf{T}} \mathbf{Q}_{\mathbf{x}} \mathbf{z}_{\mathbf{x}}}_{\mathsf{Sim}(\mathbf{X})} - \alpha_2 \cdot \underbrace{\left(\mathbf{z}_{\mathbf{x}}^{\mathsf{T}} \mathbf{B} \mathbf{z}_{y} - \mathbf{b}^{\mathsf{T}} \mathbf{z}_{y}\right)}_{\mathsf{Rel}(\mathbf{X}, \mathbf{Y})} + \alpha_3 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_{y}^{\mathsf{T}} \mathbf{Q}_{y} \mathbf{z}_{y}}_{\mathsf{Sim}(\mathbf{Y})} \rightarrow \min_{\substack{\mathbf{z}_{x} \geq \mathbf{0}_{r}, \, \mathbf{1}_{r}^{\mathsf{T}} \mathbf{z}_{x} = 1 \\ \mathbf{z}_{y} \geq \mathbf{0}_{r}, \, \mathbf{1}_{r}^{\mathsf{T}} \mathbf{z}_{y} = 1}}.$$

При  $b_j = \max_{i=1}^{n} [\mathbf{B}]_{i,j}$  коэффициенты при  $\mathbf{z}_y$  в  $\mathsf{Rel}(\mathbf{X},\mathbf{Y})$  неотрицательны.

## Выбор признаков в задаче декодирования

$$\alpha_1 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_{\mathbf{x}}^{\mathsf{T}} \mathbf{Q}_{\mathbf{x}} \mathbf{z}_{\mathbf{x}}}_{\mathsf{Sim}(\mathbf{X})} - \alpha_2 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_{\mathbf{x}}^{\mathsf{T}} \mathbf{B} \mathbf{z}_{\mathbf{y}}}_{\mathsf{Rel}(\mathbf{X}, \mathbf{Y})} \to \min_{\substack{\mathbf{z}_{\mathbf{x}} \geq \mathbf{0}_n \\ \mathbf{1}_n^{\mathsf{T}} \mathbf{z}_{\mathbf{x}} = 1}}; \quad \alpha_3 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_{\mathbf{y}}^{\mathsf{T}} \mathbf{Q}_{\mathbf{y}} \mathbf{z}_{\mathbf{y}}}_{\mathsf{Sim}(\mathbf{Y})} + \alpha_2 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_{\mathbf{x}}^{\mathsf{T}} \mathbf{B} \mathbf{z}_{\mathbf{y}}}_{\mathsf{Rel}(\mathbf{X}, \mathbf{Y})} \to \min_{\substack{\mathbf{z}_{\mathbf{y}} \geq \mathbf{0}_r \\ \mathbf{1}_r^{\mathsf{T}} \mathbf{z}_{\mathbf{y}} = 1}}.$$

## Минимаксный подход (MinMax / MaxMin)

$$S(\mathbf{z},\mathbf{X},\mathbf{Y}) = \min_{\substack{\mathbf{z}_x \geq \mathbf{0}_n \\ \mathbf{1}_n^\mathsf{T} \mathbf{z}_x = 1}} \max_{\substack{\mathbf{z}_y \geq \mathbf{0}_r \\ \mathbf{1}_n^\mathsf{T} \mathbf{z}_y = 1}} \left( \operatorname{or} \max_{\substack{\mathbf{z}_y \geq \mathbf{0}_r \\ \mathbf{1}_n^\mathsf{T} \mathbf{z}_y = 1}} \min_{\substack{\mathbf{z}_x \geq \mathbf{0}_n \\ \mathbf{1}_n^\mathsf{T} \mathbf{z}_x = 1}} \right) \left[ \alpha_1 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_x^\mathsf{T} \mathbf{Q}_x \mathbf{z}_x}_{\mathrm{Sim}(\mathbf{X})} - \alpha_2 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_x^\mathsf{T} \mathbf{B} \mathbf{z}_y}_{\mathrm{Rel}(\mathbf{X},\mathbf{Y})} - \alpha_3 \cdot \underbrace{\mathbf{z}_y^\mathsf{T} \mathbf{Q}_y \mathbf{z}_y}_{\mathrm{Sim}(\mathbf{Y})} \right].$$

#### Теорема (Исаченко, 2018)

Для положительно определенных матриц  $\mathbf{Q}_{\mathsf{x}}$  и  $\mathbf{Q}_{\mathsf{y}}$  minmax и тахтіп задачи достигают одинакового значения функционала  $S(\mathbf{z},\mathbf{X},\mathbf{Y})$ 

#### Теорема (Исаченко, 2018)

Минимаксная задача эквивалентна задаче квадратичного программирования с n+r+1 переменными.

Для получения выпуклой задачи применяется полуопределенная рекласация сдвига спектра.

## Обобщение предложенных методов выбора признаков

## Теорема (Исаченко, 2018)

В одномерном случае r=1 предлагаемые методы выбора признаков SymImp, MinMax, MaxMin, AsymImp совпадают с исходной задачей минимизации функции ошибок  $S(\mathbf{z}, \mathbf{X}, \mathbf{Y})$ .

Метод	Критерий	Функция ошибки $S(z,X,Y)$
RelAgg	$min[Sim(\mathbf{X}) - Rel(\mathbf{X}, \mathbf{Y})]$	$\min_{\mathbf{z}_{x}} \left[ (1 - \alpha) \cdot \mathbf{z}_{x}^{T} \mathbf{Q}_{x} \mathbf{z}_{x} - \alpha \cdot \mathbf{z}_{x}^{T} \mathbf{B} 1_{r} \right]$
SymImp	$\begin{aligned} \min \left[ Sim(\mathbf{X}) - Rel(\mathbf{X}, \mathbf{Y}) \\ + Sim(\mathbf{Y}) \right] \end{aligned}$	$\min_{\mathbf{z}_{x},  \mathbf{z}_{y}} \left[ \alpha_{1} \cdot \mathbf{z}_{x}^{T} \mathbf{Q}_{x} \mathbf{z}_{x} - \alpha_{2} \cdot \mathbf{z}_{x}^{T} \mathbf{B} \mathbf{z}_{y} + \alpha_{3} \cdot \mathbf{z}_{y}^{T} \mathbf{Q}_{y} \mathbf{z}_{y} \right]$
MinMax	$\begin{aligned} \min \left[ Sim(\mathbf{X}) - Rel(\mathbf{X}, \mathbf{Y}) \right] \\ \max \left[ Rel(\mathbf{X}, \mathbf{Y}) + Sim(\mathbf{Y}) \right] \end{aligned}$	$ \left  \begin{array}{cc} \min \max_{\mathbf{z}_{x}} \left[ \alpha_{1} \cdot \mathbf{z}_{x}^{T} \mathbf{Q}_{x} \mathbf{z}_{x} - \alpha_{2} \cdot \mathbf{z}_{x}^{T} \mathbf{B} \mathbf{z}_{y} - \alpha_{3} \cdot \mathbf{z}_{y}^{T} \mathbf{Q}_{y} \mathbf{z}_{y} \right] \right  $
AsymImp	$\begin{aligned} &\min\left[Sim(\mathbf{X}) - Rel(\mathbf{X}, \mathbf{Y})\right] \\ &\max\left[Rel(\mathbf{X}, \mathbf{Y}) + Sim(\mathbf{Y})\right] \end{aligned}$	$\left  \min_{\mathbf{z}_{x}, \mathbf{z}_{y}} \left[ \alpha_{1} \mathbf{z}_{x}^{T} \mathbf{Q}_{x} \mathbf{z}_{x} - \alpha_{2} \left( \mathbf{z}_{x}^{T} \mathbf{B} \mathbf{z}_{y} - \mathbf{b}^{T} \mathbf{z}_{y} \right) + \alpha_{3} \mathbf{z}_{y}^{T} \mathbf{Q}_{y} \mathbf{z}_{y} \right] \right $

# Оптимизация нелинейных моделей с помощью квадратичного программирования

Параметр  $\theta_j$  для модели  $f(\mathbf{x}, \boldsymbol{\theta})$  является **активным**, если  $\mathbf{J}^{\mathsf{T}}(\mathbf{f}(\mathbf{x}, \boldsymbol{\theta}) - \mathbf{y}) \neq 0$ . Теорема (Исаченко, 2018)

Задача поиска активных параметров модели методом квадратичного программирования в случае использовании метода Ньютона в случае дифференцируемой по параметрам  $\mathbf{f}(\mathbf{x}, \boldsymbol{\theta})$  принимает вид:

$$S(\mathbf{z},\mathbf{X},\boldsymbol{\nu}) = (1-\alpha) \cdot \underbrace{\mathbf{z}^\mathsf{T} \mathbf{Q} \mathbf{z}}_{\text{Sim}(\mathbf{J})} - \alpha \cdot \underbrace{\mathbf{b}^\mathsf{T} \mathbf{z}}_{\text{Rel}(\mathbf{J},\mathbf{f}-\mathbf{y})} \rightarrow \min_{\substack{\mathbf{z} \geq \mathbf{0}_n \\ \mathbf{J}_n^\mathsf{T} \mathbf{z} = 1}}^{-6.0} - \frac{-6.0}{-5.31}$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \mathbf{0}_n - \mathbf{0}_n - \frac{-6.2}{-3.93}$$

$$= \frac{1}{3} \cdot \mathbf{0}_n - \mathbf{0}_n - \frac{-6.2}{-3.93}$$

$$= \frac{1}{3} \cdot \mathbf{0}_n - \mathbf{0}_n - \frac{-6.2}{-3.93}$$

$$= \frac{1}{3} \cdot \mathbf{0}_n - \mathbf{0}_n - \frac{-6.2}{-3.93}$$

$$= \frac{-6.1}{3} \cdot \mathbf{0}_n - \frac{-6.2}{-3.93}$$

$$= \frac{-6.0}{-5.31}$$

## Внешние критерии качества решения задачи

#### декодирования

#### Нормированное RMSE

Качество прогнозирования:

$$\mathsf{sRMSE}(\boldsymbol{Y},\widehat{\boldsymbol{Y}}_a) = \sqrt{\frac{\mathsf{MSE}(\boldsymbol{Y},\widehat{\boldsymbol{Y}}_a)}{\mathsf{MSE}(\boldsymbol{Y},\overline{\boldsymbol{Y}})}} = \frac{\|\boldsymbol{Y}-\widehat{\boldsymbol{Y}}_a\|_2}{\|\boldsymbol{Y}-\overline{\boldsymbol{Y}}\|_2}, \quad \text{где} \quad \widehat{\boldsymbol{Y}}_a = \boldsymbol{X}_a\boldsymbol{\Theta}_a^{\mathsf{T}}.$$

 $\overline{\mathbf{Y}}$  — константный прогноз.

#### Мультикорреляция

Среднее значение коэффициента множественной корреляции:

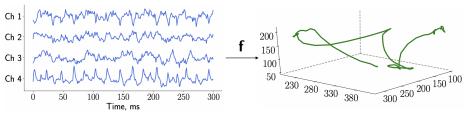
$$R^2 = \frac{1}{r} \operatorname{tr} \left( \mathbf{C}^{\mathsf{T}} \mathbf{R}^{-1} \mathbf{C} \right), \quad \mathbf{C} = [\operatorname{corr}(\chi_i, \nu_j)]_{\substack{i=1,\dots,n\\j=1,\dots,r}}^{i=1,\dots,n}, \ \mathbf{R} = [\operatorname{corr}(\chi_i, \chi_j)]_{\substack{i,j=1\\i\neq j=1,\dots,r}}^{n}.$$

#### Байесовский информационный критерий

Компромисс между качеством предсказания и числом выбранных признаков  $\|\mathbf{a}\|_0$ :

$$\mathsf{BIC} = m \ln \left( \mathsf{MSE}(\mathbf{Y}, \widehat{\mathbf{Y}}_{\mathbf{a}}) \right) + \|\mathbf{a}\|_0 \cdot \log m.$$

## Задача декодирования сигналов электрокортикограммы



Заданы:

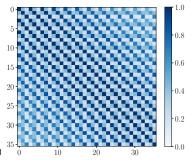
$$\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{m \times (32 \cdot 27)}$$
 — сигналы ECoG,

 $\mathbf{Y} \in \mathbb{R}^{m imes 3k}$  – траектория движения руки, где

$$\mathbf{Y} = \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & z_1 & \dots & x_k & y_k & z_k \\ x_2 & y_2 & z_2 & \dots & x_{k+1} & y_{k+1} & z_{k+1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ x_m & y_m & z_m & \dots & x_{m+k} & y_{m+k} & z_{m+k} \end{pmatrix}.$$

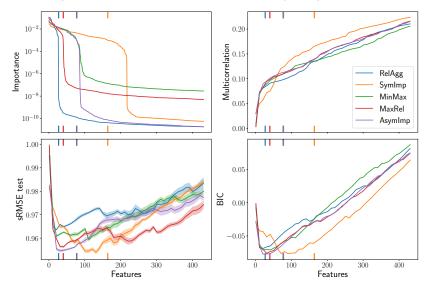
Столбцы матрицы  ${f Y}$  сильно скоррелированы по временной оси.

http://neurotycho.org



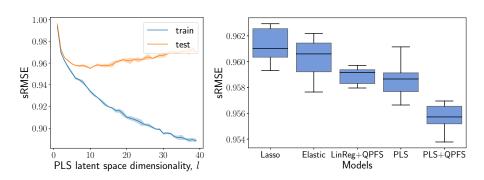
Матрица корреляций **Y** 

## Анализ предложенных методов выбора признаков



Предложены методы выбора модели, имеющей меньшую ошибкой по отношению к базовому алгоритму.

# Сравнение метода проекции в скрытое пространство с методами выбора признаков



- ▶ Предлагаемые методы выбора признаков достигают меньшей ошибки по сравнению с базовыми алгоритмами Lasso и Elastic.
- ▶ PLS показывает сравнимое качество с QPFS.
- Комбинация двух алгоритмов показывает наилучший результат.

## Результаты, выносимые на защиту

- 1. Исследована проблема снижения размерности сигналов в коррелированных пространствах высокой размерности. Предложены методы декодирования сигналов, учитывающие зависимости как в исходном, так и в целевом пространстве сигналов.
- 2. Доказаны теоремы об оптимальности предлагаемых методов декодирования сигналов. Предлагаемые методы выбирают согласованные модели в случае избыточной размерности описания данных.
- 3. Предложены методы выбора признаков, учитывающие зависимости как в исходном, так и в целевом пространстве. Предложенные методы доставляют устойчивые и адекватные решения в пространствах высокой размерности.
- 4. Предложены нелинейные методы согласования скрытых пространств для данных со сложноорганизованной целевой переменной.
- 5. Предложен ряд моделей для прогнозирования гетерогенных наборов сигналов для задачи построения нейрокомпьютерных интерфейсов.

## Список работ автора по теме диссертации Публикации ВАК

- Isachenko R., Strijov V. Quadratic Programming Feature Selection for Multicorrelated Signal Decoding with Partial Least Squares Expert Systems with Applications, 2021, на рецензировании.
- 2. Исаченко Р.В., Яушев Ф.Р., Стрижов В.В. Модели согласования скрытого пространства в задаче прогнозирования // Системы и средства информатики, 31(1), 2021.
- 3. Isachenko R., Vladimirova M., Strijov V. Dimensionality Reduction for Time Series Decoding and Forecasting Problems. *DEStech Transactions on Computer Science and Engineering*, optim, 2018.
- Isachenko R., Strijov V. Quadratic programming optimization for Newton method. Lobachevskii Journal of Mathematics, 39(9), 2018.
- Isachenko R. et al. Feature Generation for Physical Activity Classification. Artificial Intellegence and Decision Making, 3, 2018.
- 6. Исаченко Р.В., Стрижов В. В. Метрическое обучение в задачах мультиклассовой классификации временных рядов Информатика и её применения, 10(2), 2016.

#### Выступления с докладом

- Intelligent Data Processing Conference, 2020, Снижение размерности в задаче декодирования временных рядов.
- Intelligent Data Processing Conference, 2018, Dimensionality reduction for multicorrelated signal decoding with projections to latent space.
- 3. Математические методы распознавания образов, 2017. Локальные модели для классификации объектов сложной структуры.
- 4. Intelligent Data Processing Conference, 2016. Multimodel forecasting multiscale time series in internet of things.
- 5. Ломоносов, 2016. Метрическое обучение в задачах мультиклассовой классификации временных рядов.